

Japan Patent Office
Utility Model Laying-Open Gazette

Utility Model Laying-Open No.	64-42888
Date of Laying-Open:	March 14, 1989
International Class(es):	B25J 15/08 17/02 B65H 3/32 5/14 B66C 1/28

Title of the Invention:	Robot Hand
Utility Model Appln. No.	62-138993
Filing Date:	September 10, 1987
Inventor(s):	Wataru SAKUMA
Applicant(s):	NEC Corporation

* * * * *

What is claimed is:

A robot hand comprising: a shaft supported on a linear bearing, a coil spring through which the shaft passes, a universal joint having an end secured to an end of the shaft, a swing base to which the other end of the universal joint is secured, a block supported on two lateral ends of the swing base by a linear guide that is horizontally slidable, needles secured to the block, facing each other and extending inwardly in the horizontal direction, and a cylinder driving said block in the horizontal direction.

⑫ 公開実用新案公報 (U)

昭64-42888

⑪ Int. Cl. 4

識別記号

庁内整理番号

⑬ 公開 昭和64年(1989)3月14日

B 25 J 15/08
17/02
B 65 H 3/32
5/14
B 66 C 1/28

8611-3F
G-8611-3F
8310-3F
A-7539-3F
D-8408-3F

審査請求 未請求 (全2頁)

⑭ 考案の名称 ロボットハンド

⑯ 実 願 昭62-138993

⑰ 出 願 昭62(1987)9月10日

⑱ 考 案 者 佐 久 間 亘 東京都港区芝5丁目33番1号 日本電気株式会社内

⑲ 出 願 人 日本電気株式会社 東京都港区芝5丁目33番1号

⑳ 代 理 人 弁理士 内 原 晋

㉑ 実用新案登録請求の範囲

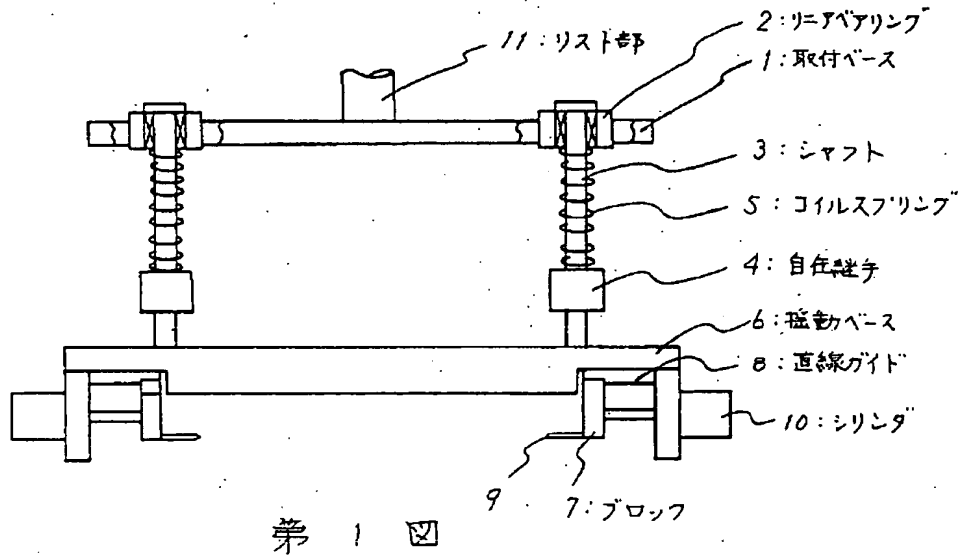
リニアベアリングに支持されたシャフトと、該シャフトが貫通しているコイルスプリングと、前記シャフト端に固定された自在継手と、該自在継手の他端が固定されている揺動ベースと、該揺動ベース両端に水平方向に摺動可能な直線ガイドで支持されたブロックと、該ブロックに固定され互いに向きあつて水平に内側を向いている針と、前記ブロックを水平方向に駆動するシリンダとを有するロボットハンド。

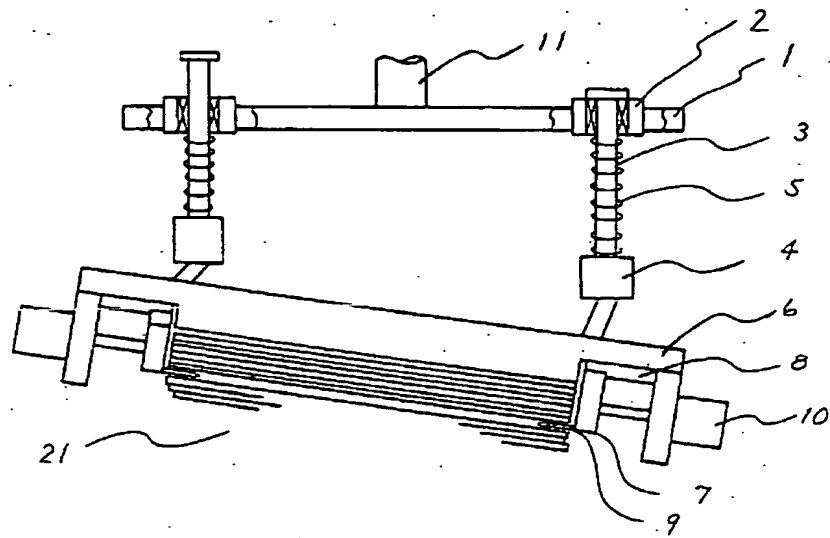
図面の簡単な説明

第1図は本考案の正面図、第2図は本考案の動

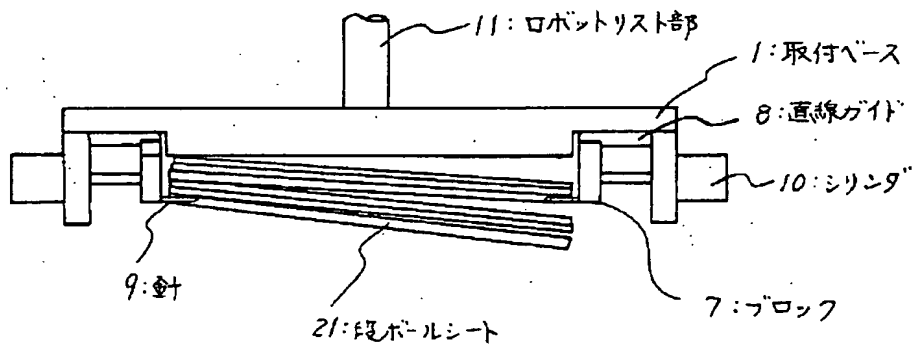
作説明図、第3図は従来の平行開閉チャックのハンドの正面図、第4図は従来の吸着ハンドの正面図である。

1……取付ベース、2……リニアベアリング、3……シャフト、4……自在継手、5……コイルスプリング、6……揺動ベース、7……ブロック、8……直線ガイド、9……針、10……シリンダ、11……ロボットリスト部、21……段ボールシート、31……吸着パッド。

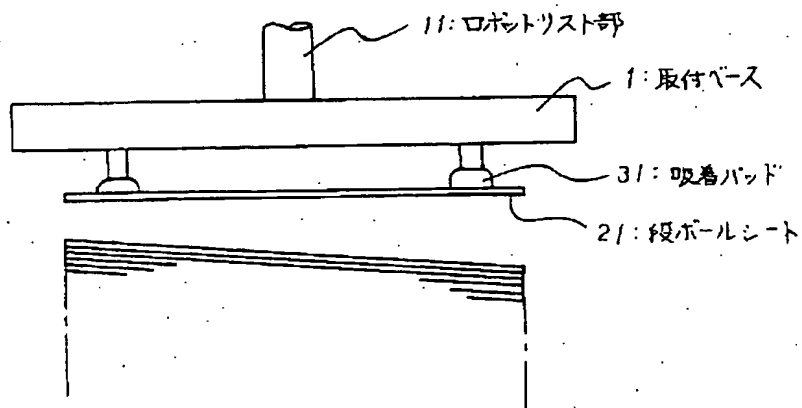




第 2 図



第 3 図



第 4 図

BEST AVAILABLE COPY